

31 MAY 2005

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局(43) 国際公開日  
2004 年 6 月 10 日 (10.06.2004)

PCT

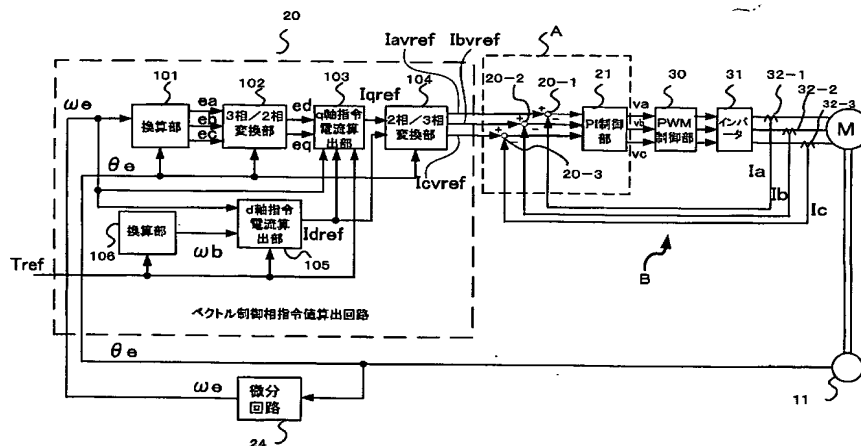
(10) 国際公開番号  
WO 2004/049554 A1

- (51) 国際特許分類: H02P 21/00
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2003/015166
- (22) 国際出願日: 2003 年 11 月 27 日 (27.11.2003)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:  
特願 2002-345135  
2002 年 11 月 28 日 (28.11.2002) JP  
特願 2002-354632 2002 年 12 月 6 日 (06.12.2002) JP  
特願 2003-376428 2003 年 11 月 6 日 (06.11.2003) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 日本精工株式会社 (NSK LTD.) [JP/JP]; 〒141-8560 東京都品川区大崎 1 丁目 6 番 3 号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): タカオ ミン (TA CAO, Minh) [VN/JP]; 〒371-8527 群馬県前橋市鳥羽町 7 8 番地 日本精工株式会社内 Gunma (JP). 遠藤 修司 (ENDO, Shuji) [JP/JP]; 〒371-8527 群馬県前橋市鳥羽町 7 8 番地 日本精工株式会社内 Gunma (JP).
- (74) 代理人: 安形 雄三 (AGATA, Yuzo); 〒107-0052 東京都港区赤坂 2 丁目 1 3 番 5 号 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (国内): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

[続葉有]

(54) Title: MOTOR AND DRIVE CONTROL DEVICE THEREFOR

(54) 発明の名称: モータ及びその駆動制御装置



101...CONVERSION UNIT  
102...3-PHASE/2-PHASE CONVERTING UNIT  
103...q-AXIS COMMAND CURRENT CALCULATING UNIT  
104...2-PHASE/3-PHASE CONVERTING UNIT  
105...d-AXIS COMMAND CURRENT CALCULATING UNIT

106...CONVERSION UNIT  
20...VECTOR CONTROL PHASE COMMAND VALUE CALCULATING CIRCUIT  
21...PI CONTROL UNIT  
24...DIFFERENTIATING CIRCUIT  
30...PWM CONTROL UNIT  
31...INVERTER

(57) Abstract: A motor and a drive control device used for a brushless DC motor which produces a small torque ripple, is small in size, and produces a small motor noise, even when a trapezoidal wave current is supplied, and a motor power steering device using them, wherein respective phase current command values are calculated based on a vector control, and a current feedback control uses a psuedo-vector control providing individual phase controls.

(57) 要約: 本発明は台形波電流を通電させてもトルクリップルが小さく、小型で、モータ騒音の少ないブラシレス DC モータのためのモータ及びその駆動制御装置並びにそれを用いた電動パワーステアリング装置を提供するものであり、ベクトル制御を基に各相電流指令値を算出し、電流フィードバック制御は各相個別に制御する疑似ベクトル制御を用いている。

BEST AVAILABLE COPY

WO 2004/049554 A1



(84) 指定国 (広域): ARIPO 特許 (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア特許 (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ特許 (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI 特許 (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

— 請求の範囲の補正の期限前の公開であり、補正書受領の際には再公開される。

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

添付公開書類:

— 国際調査報告書

## 明 細 書

## モータ及びその駆動制御装置

## 5 技術分野

本発明は、電動パワーステアリング装置に用いるに最適なモータ及びその駆動制御装置の改良並びにそれらを用いた電動パワーステアリング装置に関する。

## 10 背景技術

従来電動パワーステアリング装置に使用されるモータは一般的には永久磁石同期モータ (PMSM) であり、永久磁石同期モータは 3 相の正弦波電流で駆動されている。また、モータを駆動する制御方式としては、ベクトル制御と称する制御方式が広く使用されている。しかし、電動パワーステアリング装置の小型化の要望が強く、小型化に適したモータとして  
15 ブラシレス DC モータを用いる傾向にある。

このような状況の下で、従来の電動パワーステアリング装置用モータのベクトル制御方式を用いたモータ駆動制御装置について、第 1 図を参照して説明する。

20 その構成はモータ 1 の電流を制御する電流指令値算出部 100 の後に、電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  とモータ電流  $I_a$ ,  $I_b$ ,  $I_c$  との誤差を検出する減算器 20-1, 20-2, 20-3 と、減算器 20-1, 20-2, 20-3 からの各誤差信号を入力する P I 制御部 21 と、P I 制御部 21 からの電圧  $v_a$ ,  $v_b$ ,  $v_c$  を入力する P W M 制御部 30 と、直流を交流に変換するインバータ 31 とを介してモータ 1 に至る主経路が接続されている。インバータ  
25 31 とモータ 1 との間にはモータ電流  $I_a$ ,  $I_b$ ,  $I_c$  を検出する電流検出回

路 32-1, 32-2, 32-3 が配され、検出されたモータ電流  $I_a$ ,  $I_b$ ,  $I_c$  がそれぞれ減算器 20-1, 20-2, 20-3 にフィードバックされるフィードバック制御系 B が構成されている。

次に、電流指令値算出部 100 について説明する。まずその入力に関して、図示しないトルクセンサで検出されたトルクから算出されたトルク指令値  $T_{ref}$  と、モータ 1 に接続された位置検出センサ 11 で検出されたモータ 1 内のロータの回転角  $\theta_e$  と、微分回路 24 で演算された電気角速度  $\omega_e$  とを入力している。電気角速度  $\omega_e$  及びロータの回転角  $\theta_e$  を入力とし、換算部 101 で逆起電圧  $e_a$ ,  $e_b$ ,  $e_c$  を算出する。次に、3 相 / 2 相変換部 102 で d 軸成分電圧  $e_d$ , q 軸成分電圧  $e_q$  に変換し、この d 軸成分電圧  $e_d$ , q 軸成分電圧  $e_q$  を入力として q 軸指令電流算出部 108 で q 軸の電流指令値  $I_{qref}$  が算出される。ただし、この場合、d 軸の電流指令値  $I_{dref} = 0$  として演算される。即ち、モータの出力方程式

$$T_{ref} \times \omega_m = 3/2(e_d \times I_d + e_q \times I_q) \quad \dots (1)$$

において、 $I_d = I_{dref} = 0$  を入力すると、

$$I_q = I_{qref} = 2/3(T_{ref} \times \omega_m / e_q) \quad \dots (2)$$

20

として算出される。電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  は、q 軸指令電流算出部 108 からの電流指令値  $I_{qref}$  と後述する進角制御の進角  $\Phi$  に基づいて算出される。即ち、q 軸指令電流算出部 108 は進角算出部 107 で算出された進角  $\Phi$  と電流指令値  $I_{qref}$  を入力し、2 相 / 3 相変換部 109

25 にて電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  が算出される。

なお、 $\Phi = \arccos(\omega_b / \omega_m)$  或いは  $\Phi = K(1 - (\omega_b / \omega_m))$  などの関数が経験的に用いられる（“acos”は $\cos^{-1}$ を表わす）。また、モータのベース角速度 $\omega_b$ とは、弱め界磁制御を用いずにモータ1を駆動させた際のモータの限界角速度である。第2図にトルク $T$ とモータの回転数 $n$ （角速度 $\omega_e$ ）の関係を示し、弱め界磁制御がない場合の限界角速度 $\omega_b$ の一例を示す。

次に、進角制御について説明する。

モータ1が高速回転でない間、つまりモータ1の機械角速度 $\omega_m$ がモータのベース角速度 $\omega_b$ より低速の間は、電流指令値 $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$ は進角 $\Phi$ に関係なく、電流指令値 $I_{qref}$ から2相/3相変換部109で算出された値に従って制御すれば、トルク指令値 $T_{ref}$ に従ったトルクを出力することができる。つまり、電動パワーステアリング装置としては、運転手のハンドル操作がスムーズに実行されていることを意味する。

ところが、モータ1が高速回転、即ちモータの機械角速度 $\omega_m$ がモータのベース角速度 $\omega_b$ より高速になると、進角 $\Phi$ を加味した制御を実行しないとベース角速度 $\omega_b$ より高速の角速度を実現することができなくなる。このモータの高速回転を電動パワーステアリング装置に置き換えると、駐車時の切り返しや緊急避難のためのハンドル急操舵の場合に、ハンドル操作にモータ1が追従しないために運転者の操舵フィーリングを悪化させてしまうのである。

モータの高速回転時のトルク制御として弱め界磁制御という制御方式があり、その具体的な一手法として進角制御がある。この進角制御方式の詳細は、米国特許第5,677,605号明細書(C1)、C.C. Chan et al “Novel Permanent Magnet Motor Drivers for Electric Vehicles” IEEE Transaction on Industrial Electronics (Vol 43, No.2 April 1996

page335, Fig. 5)に記載されている。進角制御方式の特徴は、電流指令値  $I_{qref}$  の位相を角度  $\Phi$  だけ進めて界磁弱めの成分を作成することである。第 10 図 (B) において、電流指令値  $I_{qref}$  を角度  $\Phi$  だけ進めると d 軸成分として  $I_{qref} \times \sin \Phi$  が、q 軸成分として  $I_{qref} \times \cos \Phi$  が発生する。ここで、 $I_{qref} \times \sin \Phi$  が界磁弱め成分として作用し、 $I_{qref} \times \cos \Phi$  がトルク成分として作用する。

また、電動パワーステアリング装置に使用されるモータの駆動制御方式として、ロータの回転位置に基づいて、制御器からインバータを介して回転磁界を発生させ、ロータの回転を駆動制御させるようにしたベクトル制御が採用される。即ち、ベクトル制御は、ロータの外周面に所定角度の間隔で配された複数の励磁コイルに、ロータ位置に応じて制御回路によって各励磁コイルの励磁を順次切り換えることにより、ロータの回転駆動を制御するようになっている。

この種のベクトル制御は、例えば特開 2001-18822 (A) などに開示されている。第 3 図は、ベクトル制御によるモータ 56 の駆動制御の一例を示すブロック構成である。

第 3 図において、モータ 56 の制御指令値を決定する指令電流決定部 51 から、P I 制御部 52、2 相 / 3 相座標変換部 53、P W M 電圧発生部 54、インバータ 55 を介してモータ 56 に至る指令信号の主経路が形成されている。また、インバータ 55 とモータ 56 との間に電流センサ 571, 572 が配され、これら電流センサ 571, 572 で検出されたモータ電流を 3 相 / 2 相座標変換部 59 で 2 相に変換し、2 相電流成分  $I_q$ ,  $I_d$  を指令電流決定部 51 と P I 制御部 52 との間に配された減算回路 581, 582 にフィードバックさせるフィードバック経路が形成されている。

この制御系により、指令電流決定部 51 では、トルクセンサで検出されたトルクから算出されるトルク指令値  $T_{ref}$  や、位置検出センサで検

出されたロータの回転角  $\theta$  と電気角  $\omega$  を受け、電流指令値  $I_{dref}$ ,  $I_{qref}$  が決定される。これら電流指令値  $I_{dref}$ ,  $I_{qref}$  はそれぞれ減算回路 581, 582 において、フィードバック経路の 3 相 / 2 相座標変換部 59 で 2 相に変換された 2 相電流成分  $I_q$ ,  $I_d$  によってフィードバック補正される。

5 即ち、2 相電流成分  $I_d$ ,  $I_q$  と、電流指令値  $I_{dref}$ ,  $I_{qref}$  との誤差が減算回路 581, 582 で演算される。その後、P I 制御部 521, 522 で、P W M 制御のデューティを示す信号が d 成分及び q 成分の形で指令値  $V_d$  及び  $V_q$  として算出され、2 相 / 3 相座標変換部 53 によって d 成分及び q 成分から 3 相成分  $V_a$ ,  $V_b$ ,  $V_c$  に逆変換される。そして、インバータ 55  
10 は、3 相の指令値  $V_a$ ,  $V_b$ ,  $V_c$  に基づいて P W M 制御され、モータ 56 にインバータ電流が供給されてモータ 56 の回転を制御するようになっている。

なお、61 は車速センサ、62 は感応領域判定回路、63 は係数発生回路、64 は基本アシスト力計算回路、65 は戻し力計算回路、66 は電気角変換  
15 部、67 は角速度変換部、68 は非干渉制御補正值計算部である。

上述のようなベクトル制御の場合、トルク指令値  $T_{ref}$  及び電気角  $\omega$ 、回転角  $\theta$  に基づいて電流指令値  $I_{dref}$ ,  $I_{qref}$  が決定される。また、モータ 56 のフィードバック電流  $I_u$ ,  $I_w$  が 3 相電流  $I_u$ ,  $I_v$ ,  $I_w$  に変換された後、2 相電流成分  $I_d$ ,  $I_q$  に変換され、その後、減算回路 582 及び  
20 581 で 2 相電流成分  $I_d$  及び  $I_q$  と、電流指令値  $I_{dref}$  及び  $I_{qref}$  との誤差が演算され、その誤差が P I 制御による電流制御を実行することによってインバータ 55 への指令値  $V_d$ ,  $V_q$  が求められる。そして、指令値  $V_d$ ,  $V_q$  が 2 相 / 3 相座標変換部 53 で再び 3 相の指令値  $V_a$ ,  $V_b$ ,  $V_c$  に逆変換され、インバータ 55 が制御されてモータ 56 の駆動制御を行うように  
25 になっている。

ところで、進角制御により発生する d 軸成分及び q 軸成分は、電流指令値  $I_{qref}$  を位相  $\Phi$  だけ進めるだけなので、d 軸の  $I_{qref} \times \sin\Phi$  と q 軸の  $I_{qref} \times \cos\Phi$  が一定関係に縛られ、必ずしも量的なバランスが最適化されていないのである。その結果、高速回転時にモータ端子電

5 圧が飽和し、電流指令値にモータ電流が追従できず、トルクリプルが大きくなったり、モータ騒音も大きくなる。このため、電動パワーステアリング装置としては、急速なハンドル操舵時に、ハンドルを通して異常な振動を感じたり、モータ騒音を引起し運転手に不快感を与えるなどの不具合が生じる。

- 10 また、上述したようなベクトル制御の場合、モータ 56 の検出電流やインバータ 55 の出力は 3 相であり、フィードバック制御系は 2 相である。このように 2 相 / 3 相座標変換部 53 で再び 2 相から 3 相に逆変換することによって、モータ 56 を駆動制御する必要がある、2 相 / 3 相変換及び 3 相 / 2 相変換が混在しているために制御系全体が複雑になっ
- 15 てしまう問題がある。

- そして、モータ 56 の制御は、制御系の線形性を維持することができれば制御応答性が良好になり、制御が容易で制御目標も達成しやすい。ところが、モータ 56 の駆動制御には様々な非線形性の要因が含まれる。モータ駆動の非線形性を発生させる要因として、例えばインバータ制御
- 20 のデッドタイムがある。即ち、インバータのスイッチング素子として FET が使用されるが、FET は理想的なスイッチング素子ではなく、上下アームにおける短絡を防止するために、上下アームの FET を共にオフ状態にする期間（デッドタイム）が設けられる。このようなデッドタイムを有する FET のスイッチングにより発生するモータ電流には、ス
- 25 イッチング過渡状態の非線形要素が含まれることになる。また、モータ電流を検出する検出素子や検出回路などにも非線形要素が含まれる。

このことは、例えば a 相電流  $I_a$  に発生する非線形要素が、フィードバック系の 3 相 / 2 相座標変換部 59 における d - q 変換によって、d 軸電流成分  $I_d$  及び q 軸電流成分  $I_q$  に含有されてしまう。そのため、電流成分  $I_d$ ,  $I_q$  に基づいて電流制御が行われ、P I 制御部 522 及び 521  
5 からインバータ 55 への指令値  $V_d$  及び  $V_q$  が算出され、更に 2 相 / 3 相座標変換部 53 で d 相及び q 相から a 相、b 相及び c 相に逆変換され、3 相の指令値  $V_a$ ,  $V_b$ ,  $V_c$  が算出される。これにより、当初 a 相電流  $I_a$  に含まれていた非線形要素が、d - q 変換によってインバータ 55 の指令値  $V_a$ ,  $V_b$ ,  $V_c$  に拡散され、a 相だけでなく、b 相及び c 相の指令値  
10 にも非線形要素が含まれてしまう。つまり、上記従来の制御方式の場合、モータを 3 相で駆動しているにも拘わらず、フィードバックの電流制御を 2 相で演算し、2 相で決定された指令値  $V_d$ ,  $V_q$  を形式的に 3 相指令値  $V_a$ ,  $V_b$ ,  $V_c$  に変換して制御しているため、非線形要素が拡散してしまうのである。

15 従って、上記従来のモータ制御によるとトルクリップルが大きく、モータの騒音も大きいという問題があった。また、このようなモータ制御を電動パワーステアリング装置に適用すると、ハンドル操作に追従して、正確かつ円滑にアシストすることができず、操舵時に振動を感じたり、騒音が大きくなるという問題が生じてしまう。

20 本発明は上述のような事情よりなされたものであり、本発明の目的は、モータ制御に含まれる非線形要素を各相に分離した状態で制御することにより、トルクリップルが小さく、騒音ノイズの小さいモータ及びその駆動制御装置を提供すると共に、このモータ及び駆動制御装置を電動パワーステアリング装置に採用し、操舵性能を向上させ、良好な操舵感を  
25 備えた電動パワーステアリング装置を提供することにある。

- 更に本発明の目的は、モータの高速回転時にもモータ端子電圧が飽和せず、トルクリップルが小さく、モータ騒音も小さく、電動パワーステアリング装置にあつてはハンドルの急速な操舵時にも、騒音も小さく、ハンドル操作が滑らかに追従できるモータ駆動制御装置及び電動パワーステアリング装置を提供することにある。

#### 発明の開示

- 本発明はモータに関し、本発明の上記目的は、モータの誘起電圧波形が矩形波若しくは擬似矩形波であり、前記矩形波若しくは擬似矩形波を周波数分析した際の次数波成分を  $n$  ( $= 2, 3, 4, \dots$ ) とした場合、

$$n \times P / 2 \times \omega \leq \text{電流制御の応答周波数の上限値}$$

- とすることにより達成される。

- また、本発明は 3 以上の相を有するモータを制御するモータ駆動制御装置に関し、ベクトル制御を用いて前記モータの各相の相電流指令値を算出するベクトル制御相指令値算出部と、前記モータの各相のモータ相電流を検出するモータ電流検出回路と、前記相電流指令値及び前記モータ相電流に基づいて前記モータの相電流を制御する電流制御部とを有することによって達成される。また、前記ベクトル制御相指令値算出部が、各相逆起電圧を算出する各相逆起電圧算出部と、前記各相逆起電圧から逆起電圧の  $d$  軸及び  $q$  軸成分である電圧  $e_d$  及び  $e_q$  を算出する  $d-q$  電圧算出部と、前記電圧  $e_d$  及び  $e_q$  から電流指令値の  $q$  軸成分である電流指令値  $I_{qref}$  を算出する  $q$  軸指令電流算出部と、電流指令値の  $d$  軸成分である電流指令値  $I_{dref}$  を算出する  $d$  軸指令電流算出部と、前記電流指

令値  $i_{qref}$ ,  $I_{dref}$  から各相の相電流指令値を算出する各相電流指令算出部とを有することによって達成される。また、前記モータが 3 相の場合、相電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  が、前記電流指令値  $I_{dref}$ ,  $I_{qref}$  及び前記モータの回転角度  $\theta_e$  に依存する定数によって算出されることによって達成される。

本発明の上記目的は、前記電流制御回路が積分制御を含むことによって、或いは前記モータがブラシレス DC モータであることによって、或いは前記モータの電流が矩形波若しくは擬似矩形波であることによって、或いは前記モータ駆動制御装置が用いられる電動パワーステアリング装置によって、より効果的に達成される。

更に、本発明は、ベクトル制御を用いて算出された電流指令値  $I_{dref}$  及び  $I_{qref}$  に基づきモータの電流を制御するモータ駆動制御装置に関し、前記モータの検出された機械角速度  $\omega_m$  が前記モータのベース角速度  $\omega_b$  より高速である場合に、前記電流指令値  $I_{dref}$  が、前記モータのトルク指令値  $T_{ref}$ 、前記ベース角速度  $\omega_b$  及び前記機械角速度  $\omega_m$  により算出されることによって達成される。

本発明の上記目的は、前記電流指令値  $I_{dref}$  が前記トルク指令値  $T_{ref}$  及び  $\sin\Phi$  の関数で求められ、進角  $\Phi$  が前記ベース角速度  $\omega_b$  及び前記機械角速度  $\omega_m$  から導かれることによって、或いは前記トルク指令値  $I_{qref}$  がモータ出力方程式に前記トルク指令値  $I_{dref}$  を代入して算出されることによって、或いは前記ブラシレス DC モータのモータ電流が矩形波電流若しくは擬似矩形波電流であることによって、より効果的に達成される。

## 25 図面の簡単な説明

第 1 図は、従来の進角制御を基にした制御ブロック図である。

第 2 図は、弱め界磁制御を用いない場合の限界角速度であるベース角速度を示す図である。

第 3 図は、従来のベクトル制御の制御方式を示す制御ブロック図である。

5 第 4 図は、本発明の制御対象であるブラシレス D C モータの一例を示す断面構造図である。

第 5 図は、ロータ位置検出の原理を示す図である。

第 6 図は、台形波電流（電圧）の定義の説明に関する図である。

第 7 図は、誘起電圧波形（矩形波）の一例を示す図である。

10 第 8 図は、本発明に係るブラシレス D C モータの制御系の一例を示すブロック図である。

第 9 図は、本発明の弱め界磁制御に係る電流指令値  $I_{dref}$  算出の構成例を示すブロック図である。

15 第 10 図は、本発明の制御方式と従来の進角制御方式による電流指令値  $I_{dref}$  及び  $I_{qref}$  のベクトル関係を示す図である。

発明を実施するための最良の形態

以下に、本発明の実施の形態を図面を参照して説明する。

20 本例では 3 相ブラシレス D C モータについて説明するが、本発明はこれに限定されるものではなく、他のモータについても同様に本発明を適用することができる。

25 第 4 図に示すように本発明に係る 3 相ブラシレス D C モータ 1 は、円筒形のハウジング 2 と、このハウジング 2 の軸心に沿って配設され、上下端部の軸受 3a, 3b により回転自在に支持された回転軸 4 と、この回転軸 4 に固定されたモータ駆動用の永久磁石 5 と、この永久磁石 5 を包囲するようにハウジング 2 の内周面に固定され、かつ 3 相の励磁コイル

6a, 6b 及び 6c が巻き付けられたステータ 6 とを具備し、回転軸 4 及び永久磁石 5 によってロータ 7 を構成している。このロータ 7 の回転軸 4 の一端近傍には、位相検出用のリング状永久磁石 8 が固定され、この永久磁石 8 は、周方向に等間隔で交互に S 極と N 極に着磁されている。

- 5     ハウジング 2 内の軸受 3b が配設された側の端面には、ステータ 9 を介してリング状の薄板で成る支持基板 10 が配設されている。この支持基板 10 には、永久磁石 8 に対向するように、レゾルバやエンコーダなどのロータ位置検出器 11 が固定されている。なお、ロータ位置検出器 11 は第 5 図に示すように、実際には励磁コイル 6a~6c の駆動タイミング
- 10    に対応して周方向に適宜離間して複数設けられている。ここで、励磁コイル 6a~6c は、ロータ 7 の外周面を電気角で 120 度ずつ離隔して取り囲むように配設され、各励磁コイル 6a~6c のコイル抵抗は全て等しくなるようになっている。

- また、ロータ位置検出器 11 は、対向する永久磁石 8 の磁極に応じて
- 15    位置検出信号を出力するようになっている。ロータ位置検出器 11 は、永久磁石 8 の磁極によって変化することを利用してロータ 7 の回転位置を検知するようになっている。この回転位置に応じて、後述するベクトル制御相電流指令値算出部 20 が、3 相励磁コイル 6a~6c に対して 2 相同時に通電しながら、励磁コイル 6a~6c を 1 相ずつ順次切り換える 2
- 20    相励磁方式によって、ロータ 7 を回転駆動させるようになっている。

そして、モータ 1 の駆動制御は、モータ電流として矩形波電流若しくは擬似矩形波電流又はモータ誘起電圧として矩形波電圧若しくは擬似矩形波電圧を用いて制御する。

- ここで、矩形波電流若しくは擬似矩形波電流又は誘起電圧の矩形波電
- 25    圧若しくは擬似矩形波電圧で制御するのは、正弦波電流又は正弦波電圧と比較すると、電流ピーク値又は電圧ピーク値が同じであれば、矩形波

電流又は矩形波電圧の方が実効値が大きくなるため、大きな出力値（パワー）を得ることができるからである。その結果、同性能のモータを製作する場合、モータ電流として矩形波電流若しくは擬似矩形波電流又はモータ誘起電圧として矩形波電圧若しくは擬似矩形波電圧を用いた方が、  
5 モータの小型化を図れるという長所がある。その反面、矩形波電流若しくは擬似矩形波電流又は誘起電圧の矩形波電圧若しくは擬似矩形波電圧による制御は、正弦波電流又は正弦波電圧による制御に比べて、トルクリップルを小さくするのが困難であるという短所もある。

電流（ $I_d$ ）制御によって制御されるモータ電流波形の一例を第6図に示す。第6図（A）は、比較的モータ1が低速回転で電流（ $I_d$ ）制御による弱め界磁制御が無い場合（ $I_{dref} = 0$ ）のモータ電流波形を示し、第6図（B）はモータ1が高速回転で電流（ $I_d$ ）制御による弱め界磁制御が有る場合のモータ電流波形を示している。第6図（A）はモータ電流波形であり、これに対応する誘起電圧の波形は第7図（A）に示すような矩形（台形）波となっている。第7図（A）の誘起電圧の波形に対して、 $I_d = 0$ のときの実際の電流波形は第7図（B）（第6図（A）に対応）になり、 $I_d = 10[A]$ のときの実際の電流波形は第7図（C）  
10  
15

（第6図（B）に対応）になる。本発明で意味する矩形波電流又は矩形波電圧とは、な完全な矩形波（台形波）とは異なり、第6図（A）又は第7図（B）のような凹部や第6図（B）又は第7図（C）のようなピークを持った波形、或いは第7図（A）のような電流波形（擬似矩形波電流）又は電圧波形（擬似矩形波電圧）を含むものである。  
20

本発明に係るモータは $n$ （ $= 2, 3, 4, \dots$ ）次高調波の電流又は電圧で駆動され、 $n$ 次高調波の周波数が電流制御の応答周波数の上限値（例えば1000Hz）以下となっている。即ち、モータの誘起電圧波形が矩形波若しくは擬似矩形波であり、矩形波若しくは擬似矩形波を周波数分析  
25

した際の次数波成分を  $n$  ( $= 2, 3, 4, \dots$ ) とした場合、振幅成分の 5 % 以上の次数波成分  $n$  が、下記 (3) 式で表わされる、

$$n \times P / 2 \times \omega \leq \text{電流制御の応答周波数の上限値} \quad \dots (3)$$

5       ただし、 $P$  は極数、 $\omega$  は実回転数である。

この場合、角度センサを設け、少なくとも矩形波又は擬似矩形波の誘起電圧波形の関数で電流波形を与えるようにする。モータ関連の電氣的時定数を制御周期以上としても良く、角度推定手段を設け、この角度推定  
10   手段からの推定角度でモータ電流波形を与えるようにしても良い。

振幅成分の 5 % 以上の次数波成分  $n$  に対して、上記 (3) 式で設定する理由は下記による。電流指令値に電流制御部で応答できない次数波成分  $n$  が乗ると、モータのトルクリップルとして現れる。モータのトルクリップルが 10 % 以内であれば、トルク制御系でハンドルに感じないよ  
15   うにすることは知られている (例えば特許第 3298006 号 (B2))。従って、電流値 (トルク) で 10 % 以下になるように、逆起電圧の高次数波成分を決めることができる。逆起電圧と電流に含まれる高次数波成分の関係は、ベクトル制御 (又は擬似ベクトル制御) の態様によって一意には求められないが、実験的に振幅成分の 5 % 以下であれば電流値 (トルク)  
20   で 10 % 以下になることが知見された。

また、電動パワーステアリングでは通常 20KHz の PWM 制御を行っているが、20KHz より低周波になるとモータ騒音が問題になり、20KHz より高周波になると電磁放射ノイズや発熱の問題が生じる。これは駆動手段としての FET の性能に左右され、20KHz の PWM 制御では 1/20 の  
25   1000Hz が電流制御の応答周波数の上限値となり、40KHz の PWM 制御では 1/20 の 2000Hz が電流制御の応答周波数の上限値となる。

このような特性のモータ（極数  $P$ ）に対して、本発明では第 8 図に示すようなモータ駆動制御装置を構成する。即ち、本発明のモータ駆動制御装置はベクトル制御相電流指令値算出部 20 と、ベクトル制御相電流指令値算出部 20 からの電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  と、電流検出回路 32-1, 32-2, 32-3 からのモータ相電流  $I_a$ ,  $I_b$ ,  $I_c$  とに基づいて各相電流誤差を求める減算回路 20-1, 20-2, 20-3 と、比例積分制御を行う  $PI$  制御部 21 とを備え、 $PWM$  制御部 30 の  $PWM$  制御によってインバータ 31 からモータ 1 に各相指令電流が供給され、モータ 1 の回転駆動を制御するようになっている。破線で示す領域 A は電流制御部を構成している。

本実施例ではベクトル制御相指令値算出回路 20 において、ベクトル制御の優れた特性を利用してベクトル制御  $d$ 、 $q$  成分の電流指令値を決定した後、この電流指令値を各相電流指令値に変換すると共に、フィードバック制御部で  $d$ 、 $q$  制御ではなく、全て相制御で閉じるような構成にしている。よって、電流指令値を算出する段階ではベクトル制御の理論を利用しているので、本制御方式を擬似ベクトル制御 (Pseudo Vector Control, 以下、「 $PVC$  制御」とする。) と呼ぶ。

なお、本実施例の電流制御部 A は、モータ 1 の各相電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  とモータ相電流  $I_a$ ,  $I_b$ ,  $I_c$  とから各相電流誤差を求める減算回路 20-1, 20-2, 20-3 と、その各相電流誤差を入力とする  $PI$  制御部 21 とで構成されている。また、インバータ 31 とモータ 1 との間に、モータ電流検出回路として電流検出回路 32-1, 32-2, 32-3 が配され、電流検出回路 32-1, 32-2, 32-3 で検出したモータの各相電流  $I_a$ ,  $I_b$ ,  $I_c$  を減算回路 20-1, 20-2, 20-3 に供給するフィードバック回路 B が形成されている。

また、ベクトル制御相電流指令値算出部 20 は、各相逆起電圧算出部としての換算部 101 と、d 軸及び q 軸電圧算出部としての 3 相 / 2 相変換部 102 と、q 軸の電流指令値  $I_{qref}$  を算出する q 軸指令電流算出部 103 と、各相電流指令算出部としての 2 相 / 3 相変換部 104 と、d 軸の電流指令値  $I_{dref}$  を算出する d 軸指令電流算出部 105 と、トルク指令値  $T_{ref}$  からモータのベース角速度  $\omega_b$  を換算する換算部 106 とを備え、レゾルバなどのロータ位置検出器 11 によって検出されたロータ 7 の回転角度  $\theta_e$  と、回転角度  $\theta_e$  を微分回路 24 で算出した電気角速度  $\omega_e$  とで成るロータ位置検出信号と、図示しないトルクセンサで検出されたトルクに基づいて決定されたトルク指令値  $T_{ref}$  とを受け、ベクトル制御による相指令値信号を算出するようになっている。ロータ位置検出器 11 は角度センサとしての機能を有しており、角度推定手段に置き換えることも可能である。

トルク指令値  $T_{ref}$  は q 軸指令電流算出部 103、換算部 106 及び d 軸指令電流算出部 105 に入力され、回転角度  $\theta_e$  は換算部 101、3 相 / 2 相変換部 102 及び 2 相 / 3 相変換部 104 に入力され、電気角速度  $\omega_e$  は換算部 101、q 軸指令電流算出部 103 及び d 軸指令電流算出部 105 に入力される。

このような P V C 制御を用いたモータ駆動制御装置の構成において、モータ 1 の駆動制御は以下のように行われる。

まず、ベクトル制御相電流指令値算出部 20 でロータ 7 の回転角度  $\theta_e$  及び電気角速度  $\omega_e$  を換算部 101 に入力し、換算部 101 に格納されている換算表に基づいて各相の逆起電圧  $e_a$ ,  $e_b$ ,  $e_c$  が算出される。逆起電圧  $e_a$ ,  $e_b$ ,  $e_c$  は n 次高調波の矩形波若しくは擬似矩形波であり、n 次高調波の周波数はモータの電気角速度に n を乗じたものである。モータの電気角速度は、モータの実速度を  $\omega$  とすると、 $P / 2 \times \omega$  で表わされ

る。次に、逆起電圧  $e_a$ ,  $e_b$ ,  $e_c$  は  $d-q$  電圧算出部としての 3 相 / 2 相変換部 102 で、下記 (4) 式及び (5) 式に基づいて、 $d$  軸及び  $q$  軸成分の電圧  $e_d$  及び  $e_q$  に変換される。

$$\begin{bmatrix} e_d \\ e_q \end{bmatrix} = C1 \begin{bmatrix} e_a \\ e_b \\ e_c \end{bmatrix} \dots (4)$$

$$C1 = \frac{2}{3} \begin{bmatrix} -\cos(\theta_e) & -\cos(\theta_e - 2\pi/3) & -\cos(\theta_e + 2\pi/3) \\ \sin(\theta_e) & \sin(\theta_e - 2\pi/3) & \sin(\theta_e + 2\pi/3) \end{bmatrix} \dots (5)$$

5

次に、本発明の重要なポイントである  $d$  軸の電流指令値  $I_{dref}$  の算出方法について説明する。

$d$  軸電流指令値  $I_{dref}$  は、換算部 106 からのベース角速度  $\omega_b$ 、微分回路 24 からの電気角速度  $\omega_e$ 、トルクセンサからのトルク指令値  $T_{ref}$  を入力として  $d$  軸指令電流算出部 105 で下記 (6) 式に従って算出される。ただし、 $K_t$  はトルク係数、 $\omega_b$  はモータのベース角速度で、ベース角速度  $\omega_b$  はトルク指令値  $T_{ref}$  を入力として換算部 106 で求めている。

10

$$I_{dref} = - |T_{ref}/K_t| \cdot \sin(\text{acos}(\omega_b/\omega_m)) \dots (6)$$

15

上記 (6) 式の  $\text{acos}(\omega_b/\omega_m)$  の項に関し、モータの回転速度が高速回転でない場合、つまりモータ 1 の機械角速度  $\omega_m$  がベース角速度  $\omega_b$  より低速時の場合は、 $\omega_m < \omega_b$  となるので  $\text{acos}(\omega_b/\omega_m) = 0$  となり、

よって  $I_{dref} = 0$  となる。しかし、高速回転時、つまり機械角速度  $\omega_m$  がベース角速度  $\omega_b$  より高速になると、電流指令値  $I_{dref}$  の値が現れて、弱め界磁制御を始める。(6)式に表わされるように、電流指令値  $I_{dref}$  はモータ1の回転速度によって変化するため、高速度回転時の制御をつな  
5 ぎめなく円滑に行うことが可能であるという優れた効果がある。

また、別の効果として、モータ端子電圧の飽和の問題に関しても効果がある。モータの相電圧  $V$  は、一般的に

$$V = E + R \cdot I + L(di/dt) \quad \dots (7)$$

10

で表わされる。ここで、 $E$  は逆起電圧、 $R$  は固定抵抗、 $L$  はインダクタンスであり、逆起電圧  $E$  はモータが高速回転になるほど大きくなり、バッテリー電圧などの電源電圧は固定であるから、モータの制御に利用できる電圧範囲が狭くなる。この電圧飽和に達する角速度がベース角速度  $\omega_b$  で、電圧飽和が生じるとPWM制御のデューティ比が100%に達し、  
15 それ以上は電流指令値に追従できなくなり、その結果トルクリップルが大きくなる。

しかし、(6)式で表わされる電流指令値  $I_{dref}$  は極性が負であり、上記(6)式の  $L(di/dt)$  に関する電流指令値  $I_{dref}$  の誘起電圧成分は、逆起電圧  $E$  と極性が反対となる。よって、高速回転になるほど値が大きくなる逆起電圧  $E$  を、電流指令値  $I_{dref}$  によって誘起される電圧で減じる効果を示す。その結果、モータ1が高速回転になっても、電流指令値  $I_{dref}$  の効果によってモータを制御できる電圧範囲が広がる。つまり、電流指令値  $I_{dref}$  の制御による弱め界磁制御によってモータの制御電圧  
20 は飽和せず、制御できる範囲が広くなり、モータの高速回転時にもトルクリップルが大きくなることを防止できる効果がある。  
25

上述の電流指令値  $I_{dref}$  の算出に関する回路系のブロック構成が第 9 図である。第 9 図において、トルク指令値  $T_{ref}$  は換算部 106 及びトルク係数部 105d に入力され、モータの電気角速度  $\omega_e$  は機械角算出部 105a に入力される。機械角算出回路 105a はモータの電気角速度  $\omega_e$  からモータの機械角速度  $\omega_m (= \omega_e / P)$  を算出し、 $\cos$  算出部 105b に入力する。また、換算部 106 は、トルク指令値  $T_{ref}$  をベース角速度  $\omega_b$  に換算して  $\cos$  算出部 105b に入力し、トルク係数部 105d はトルク指令値  $T_{ref}$  を係数  $I_{qb} (= T_{ref} / K_t)$  に換算して絶対値部 105e に入力する。 $\cos$  算出部 105c は入力された機械角速度  $\omega_m$  及びベース角速度  $\omega_b$  を基に、進角  $\Phi = \cos^{-1}(\omega_b / \omega_m)$  を算出して  $\sin$  算出部 105c に入力する。 $\sin$  算出部 105c は、入力された進角  $\Phi$  から  $\sin \Phi$  を求めて  $-1$  倍する乗算器 105f に入力し、乗算器 105f は  $\sin$  算出部 105c からの進角  $\Phi$  と、絶対値部 105e からの絶対値  $|I_{qb}|$  とを乗算して  $-1$  倍して電流指令値  $I_{dref}$  を求める。下記 (8) 式によって電流指令値  $I_{dref}$  が求められ、これが d 軸指令電流算出部 105 の出力となる。

$$I_{dref} = - |I_{qb}| \times \sin(\cos^{-1}(\omega_b / \omega_m)) \quad \dots (8)$$

上記 (8) 式に従って算出された電流指令値  $I_{dref}$  は、q 軸指令電流算出部 103 及び 2 相 / 3 相変換部 104 に入力される。

一方、q 軸の電流指令値  $I_{qref}$  は q 軸指令電流算出部 103 において、2 相電圧  $e_d$  及び  $e_q$ 、電気角速度  $\omega_e (= \omega_m \times P)$ 、d 軸の電流指令値  $I_{dref}$  を基に下記 (9) 式及び (10) 式で示すモータ出力方程式に基づいて算出される。即ち、モータ出力方程式は

$$T_{ref} \times \omega_m = 3/2 (e_d \times I_d + e_q \times I_q) \quad \dots (9)$$

である。従って、この（９）式に  $I_d = I_{dref}$ ,  $I_q = I_{qref}$  を代入すると

5 
$$I_{qref} = 2/3(T_{ref} \times \omega_m - e_d \times I_{dref})/e_q \quad \dots(10)$$

となる。また、電流指令値  $I_{dref}$  には（８）式で算出した値を代入すれば良い。

（１０）式で示されるように、電流指令値  $I_{qref}$  は、モータの出力は電力  
10 に相当するというモータの出力方程式から導びかれているため、電流指令値  $I_{qref}$  を容易に演算することができる。また、必要な指令トルク  $T_{ref}$  を得るための電流指令値  $I_{dref}$  とバランスのとれた最適な電流指令値  $I_{qref}$  を演算することができる。従って、モータの高速回転時にもモータの端子電圧が飽和せず、トルクリップルを最小にする制御が可能とな  
15 る。

以上説明したような本発明の電流指令値  $I_{dref}$  及び  $I_{qref}$  の関係を図示すると、第 10 図（Ａ）のようになる。第 10 図（Ｂ）は従来の進角制御方式の場合の関係を示している。

電流指令値  $I_{dref}$  及び  $I_{qref}$  は各相電流指令値算出部としての 2 相／  
20 3 相変換部 104 に入力され、各相の電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  に変換される。即ち、（１２）式及び（１３）式のように表わされる。ここで、添え字は、例えば電流指令値  $I_{avref}$  の“avref”は、ベクトル制御によって決定された a 相の電流指令値を表わしている。なお、行列式 C 2 は（１３）式に示すように、モータの回転角度  $\theta_e$  によって決定される定数で  
25 ある。

$$\begin{bmatrix} I_{avref} \\ I_{bvref} \\ I_{cvref} \end{bmatrix} = C2 \begin{bmatrix} I_{dref} \\ I_{qref} \end{bmatrix} \quad \dots(12)$$

$$C2 = \begin{bmatrix} -\cos(\theta_e) & \sin(\theta_e) \\ -\cos(\theta_e - 2\pi/3) & \sin(\theta_e - 2\pi/3) \\ -\cos(\theta_e + 2\pi/3) & \sin(\theta_e + 2\pi/3) \end{bmatrix} \quad \dots(13)$$

従来は電流指令値  $I_{qref}$  と進角  $\Phi$  を用いて、第 1 図の 2 相 / 3 相変換部 109 で電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  を算出していたが、本発明では上述したように電流指令値  $I_{dref}$  及び  $I_{qref}$  を入力として 2 相 / 3 相変換部 104 で電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  を算出している。そして、電流検出回路 32-1, 32-2, 32-3 で検出されたモータの各相電流  $I_a$ ,  $I_b$ ,  $I_c$  と、電流指令値  $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$  とを減算回路 20-1, 20-2, 20-3 で減算して各々の誤差を算出する。次に、各相電流の誤差を P I 制御部 21 で制御してインバータ 31 の指令値、即ち P W M 制御部 30 のデューティを表わす電圧値  $v_a$ ,  $v_b$ ,  $v_c$  を算出し、その電圧値  $v_a$ ,  $v_b$ ,  $v_c$  に基づいて P W M 制御部 30 がインバータ 31 を P W M 制御することによりモータ 1 は駆動され、所望のトルクが発生する。

以上説明したように、本発明のモータ及びその駆動制御装置は、モータの高速回転時にもモータの端子電圧が飽和せず、トルクリップルを最小にする制御が可能となる。このため、本発明を電動パワーステアリング装置に適用した場合、急速ハンドル操舵が滑らかに実行可能となり、

運転手にハンドルの振動などの違和感を与えないという優れた効果がある。

本発明は、従来技術の  $d$ 、 $q$  制御によるフィードバック制御と異なり、フィードバック制御が各相制御のみで実行されている点で全く異なる。

- 5 この結果、従来技術では、 $a$  相で発生した非線形要素が、従来の  $d$ 、 $q$  制御によるフィードバック制御を実行する過程で、 $b$ 、 $c$  各相まで分散して正しく補正制御できなくなる問題があったが、本発明では  $a$  相の非線形要素は  $a$  相のみでフィードバック制御され、 $b$  相、 $c$  相には分散されないので、正しく補正制御できる。

- 10 このような  $PVC$  制御を使用することにより、制御に含まれる非線形要素を各相に分離した状態でモータを制御でき、その結果トルクリップルの少ない、騒音が小さいモータ制御が可能になる。このため、電動パワーステアリング装置に適用した場合には、駐車時や緊急操舵においても騒音が小さく、スムーズで振動の少ないハンドル操作が可能になる。

- 15 なお、上記実施例では相電圧  $e_a$ 、 $e_b$ 、 $e_c$  を用いたが、線間電圧  $e_{ab}$ 、 $e_{bc}$ 、 $e_{ca}$  などに換算して制御しても同じ効果が得られる。

- 上述のように、本発明のモータによれば、モータの高速回転時にもモータの端子電圧が飽和せず、トルクリップルが少なく、またモータ騒音が小さい効果があり、さらに、電動パワーステアリング装置にあっては、  
20 ハンドルの急速操舵にも滑らかに追従してハンドル操作に違和感がなく、騒音の少ない電動パワーステアリング装置を提供できる優れた効果がある。

- また、本発明に係る電動パワーステアリング装置によると、ベクトル制御を基に各相電流指令値を算出し、電流フィードバック制御は各相個別に制御する  $PVC$  制御を用いることにより、ブラシレス  $DC$  モータを  
25 小型で、トルクリップルが小さく、モータ騒音も小さくなるように制御

できるモータ駆動制御装置を提供でき、ハンドル操作がスムーズで騒音の小さい電動パワーステアリング装置を提供できる。

更に本発明のモータによれば、 $n$ 次高調波の周波数が電流制御の応答周波数の上限値以下となっているため、矩形波電流若しくは擬似矩形波電流又は矩形波電圧若しくは擬似矩形波電圧で駆動してもトルクリップルが小さく、小型で騒音の小さいものとなる。

#### 産業上の利用可能性

本発明によれば、モータの高速回転時にもモータの端子電圧が飽和せず、トルクリップルが少なく、モータ騒音が小さいので、電動パワーステアリング装置に適用すれば、ハンドルの急速操舵にも滑らかに追従してハンドル操作に違和感がなく、騒音の少ない電動パワーステアリング装置を提供できる。

また、本発明に係る電動パワーステアリング装置によると、ベクトル制御を基に各相電流指令値を算出し、電流フィードバック制御は各相個別に制御するPVC制御を用いることにより、ブラシレスDCモータを小型で、トルクリップルが小さく、モータ騒音も小さくなるように制御できるモータ駆動制御装置を提供でき、ハンドル操作がスムーズで騒音の小さい電動パワーステアリング装置を提供できる。

## 請 求 の 範 囲

1. 3以上の相を有するモータを制御するモータ駆動制御装置において、ベクトル制御を用いて前記モータの各相の相電流指令値を算出する
- 5 ベクトル制御相指令値算出部と、前記モータの各相のモータ相電流を検出するモータ電流検出回路と、前記相電流指令値及び前記モータ相電流に基づいて前記モータの相電流を制御する電流制御部とを具備したことを特徴とするモータ駆動制御装置。
- 10 2. 前記ベクトル制御相指令値算出部が各相逆起電圧を算出する各相逆起電圧算出部と、前記各相逆起電圧から逆起電圧のd軸及びq軸成分である電圧 $e_d$ 及び $e_q$ を算出するd-q電圧算出部と、前記電圧 $e_d$ 及び $e_q$ からq軸成分である電流指令値 $I_{qref}$ を算出するq軸指令電流算出部と、d軸成分である電流指令値 $I_{dref}$ を算出するd軸指令電流算出
- 15 部と、前記電流指令値 $I_{qref}$ 及び $I_{dref}$ から各相の相電流指令値を算出する各相電流指令算出部とを有する請求項1に記載のモータ駆動制御装置。
3. 前記モータが3相の場合、相電流指令値 $I_{avref}$ ,  $I_{bvref}$ ,  $I_{cvref}$
- 20 が前記電流指令値 $I_{dref}$ ,  $I_{qref}$ 及び前記モータの回転角度 $\theta_e$ に依存する定数によって算出されるようになっている請求項2に記載のモータ駆動制御装置。
4. 前記電流制御部が積分制御を含んでいる請求項1に記載のモータ
- 25 駆動制御装置。

5. 前記モータがブラシレスDCモータである請求項1乃至4のいずれかに記載のモータ駆動制御装置。

6. 前記モータの電流波形又は誘起電圧が矩形波若しくは擬似矩形波である請求項1乃至5のいずれかに記載のモータ駆動制御装置。

7. 請求項1乃至6のいずれかに記載のモータ駆動制御装置が用いられる電動パワーステアリング装置。

10 8. ベクトル制御を用いて算出された電流指令値  $I_{dref}$  及び  $I_{qref}$  に基づいてモータの電流を制御するモータ駆動制御装置において、前記モータの検出された機械角速度  $\omega_m$  が前記モータのベース角速度  $\omega_b$  より高速である場合に、前記電流指令値  $I_{dref}$  が、前記モータのトルク指令値  $T_{ref}$ 、前記ベース角速度  $\omega_b$  及び前記機械角速度  $\omega_m$  により算出されることを特徴とするモータ駆動制御装置。

9. 前記電流指令値  $I_{dref}$  は、前記トルク指令値  $T_{ref}$  及び  $\sin\Phi$  の関数で求められ、進角  $\Phi$  は前記ベース角速度  $\omega_b$  及び前記機械角速度  $\omega_m$  から導かれるようになっている請求項8に記載のモータ駆動制御装置。

20

10. 前記電流指令値  $I_{qref}$  は、モータ出力方程式に前記電流指令値  $I_{dref}$  を代入して算出される請求項8又は9に記載のモータ駆動制御装置。

25 11. 前記モータが3以上の相を有するブラシレスDCモータである請求項8乃至10のいずれかに記載のモータ駆動制御装置。

12. 前記ブラシレスDCモータの電流波形又は誘起電圧が矩形波若しくは擬似矩形波である請求項11に記載のモータ駆動制御装置。

5 13. 請求項8乃至12のいずれかに記載のモータ駆動制御装置が用いられた電動パワーステアリング装置。

14. モータの誘起電圧波形が矩形波若しくは擬似矩形波であり、前記矩形波若しくは擬似矩形波を周波数分析した際の次数波成分を $n$  ( $= 2, 3, 4, \dots$ ) とした場合、振幅成分の5%以上の次数波成分 $n$ を、 $P$ を極数、 $\omega$ を実回転数として

10

$$n \times P / 2 \times \omega \leq \text{電流制御の応答周波数の上限値}$$

15 としたことを特徴とするモータ。

15. 角度センサを備え、少なくとも前記矩形波若しくは擬似矩形波の誘起電圧波形の関数で電流波形を与えるようになっている請求項14に記載のモータ。

20

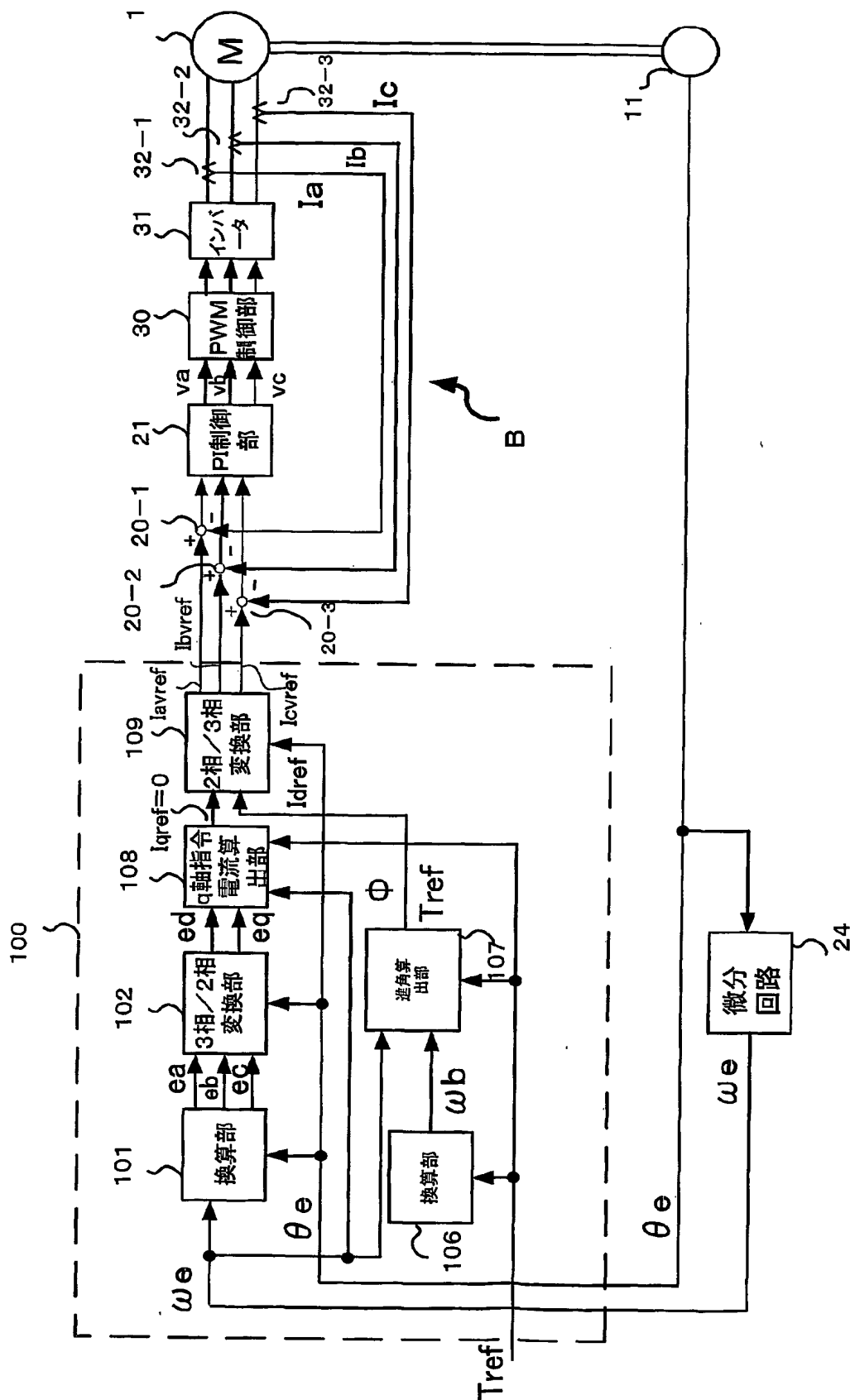
16. モータ相関の電氣的時定数が制御周期以上である請求項14に記載のモータ。

17. 角度推定手段を有し、前記角度推定手段からの推定角度でモータ電流波形を与えるようになっている請求項14に記載のモータ。

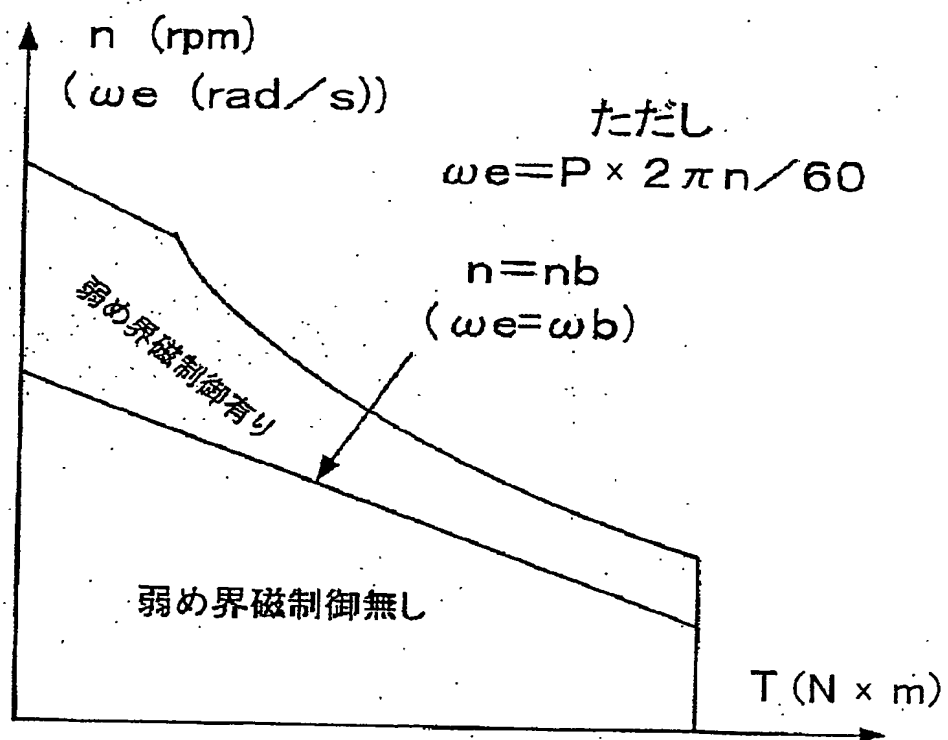
25

18. 前記電流制御の応答周波数の上限値が 1000Hz である請求項 14 に記載のモータ。

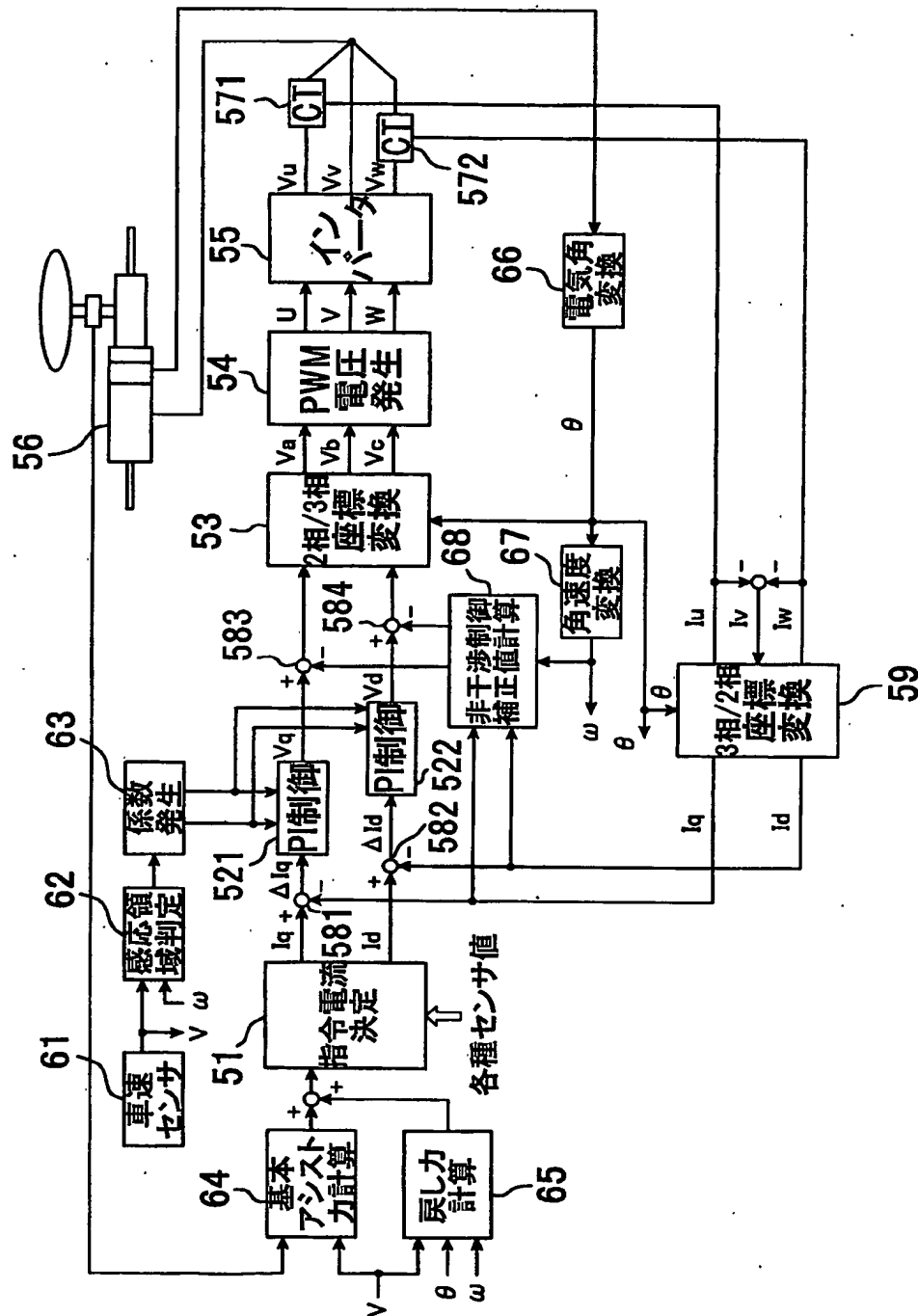
第1図



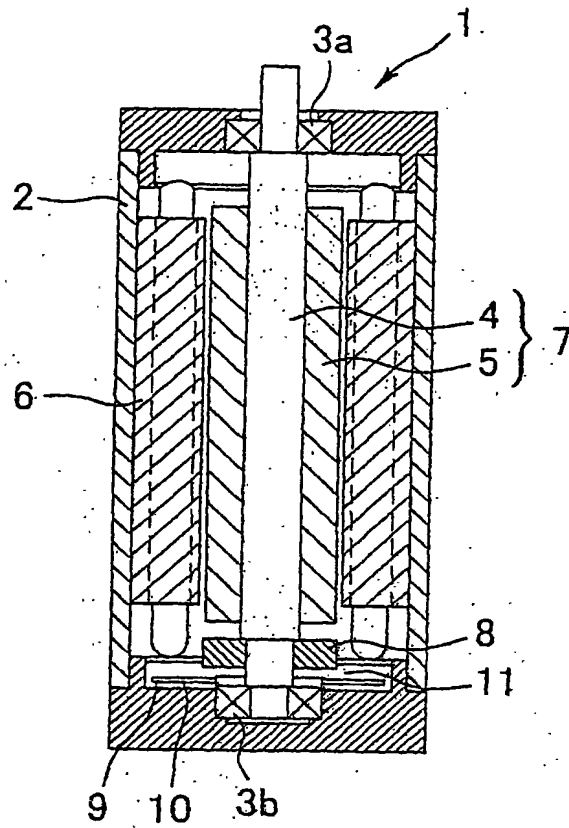
## 第2図



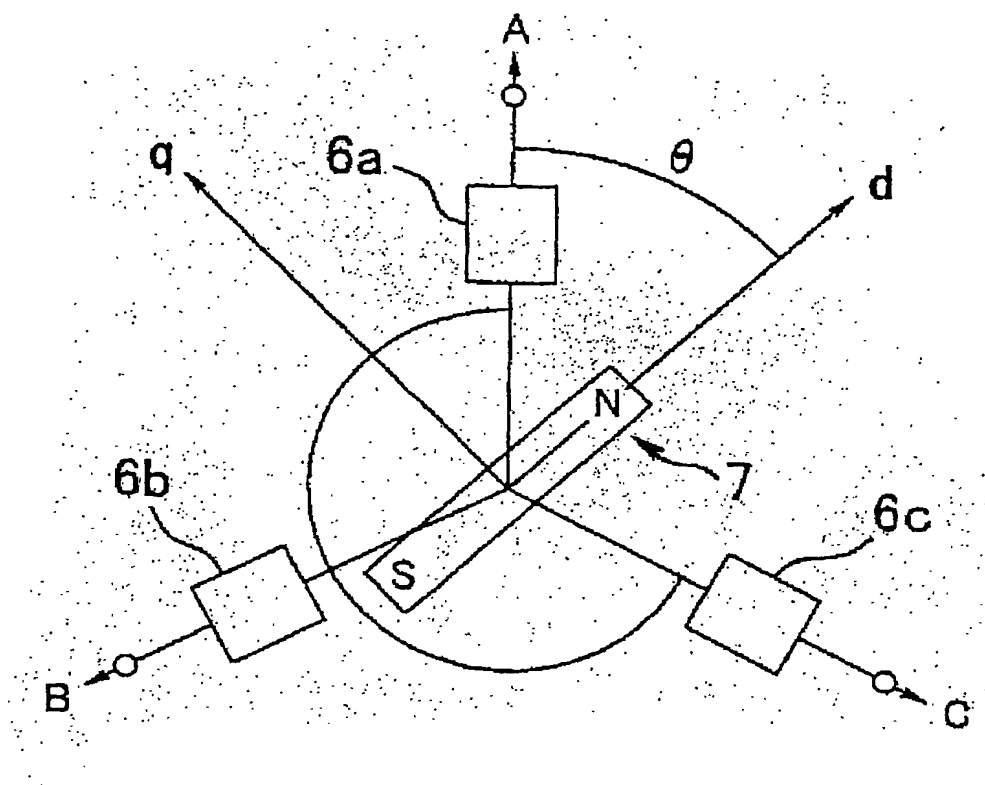
第3図



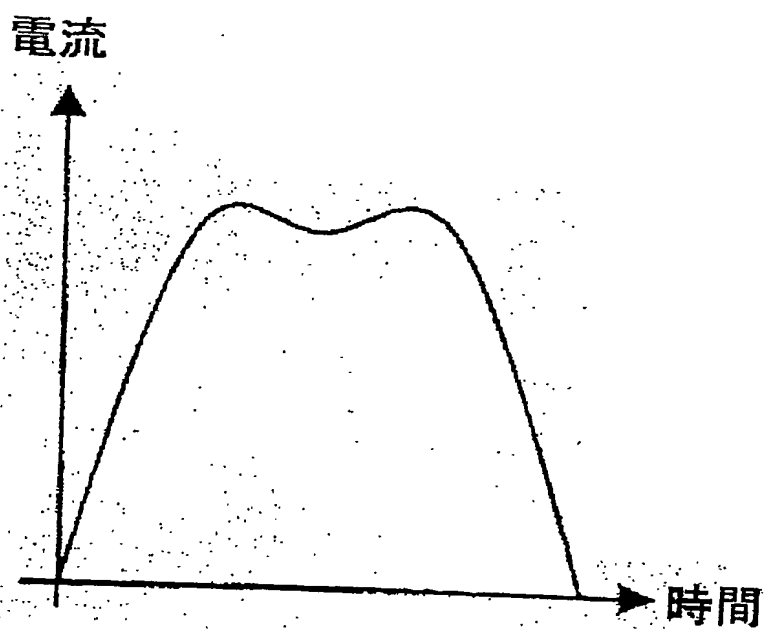
第4図



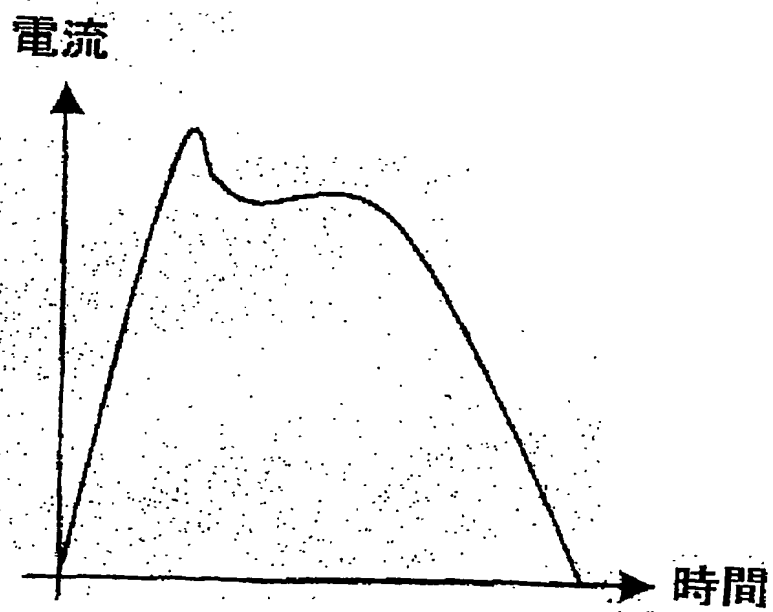
## 第5図



第6図

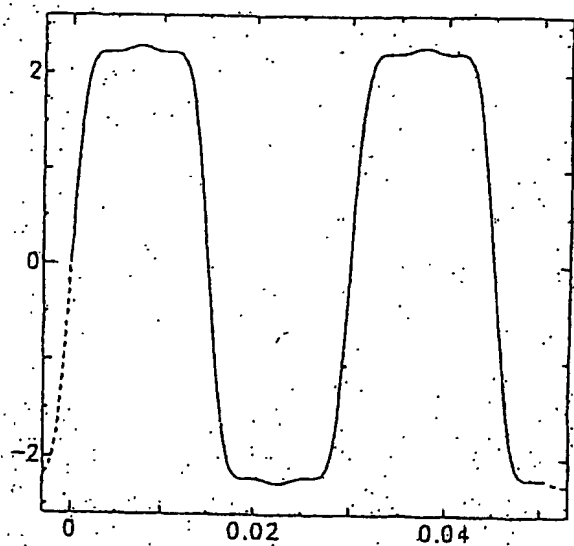


(A)

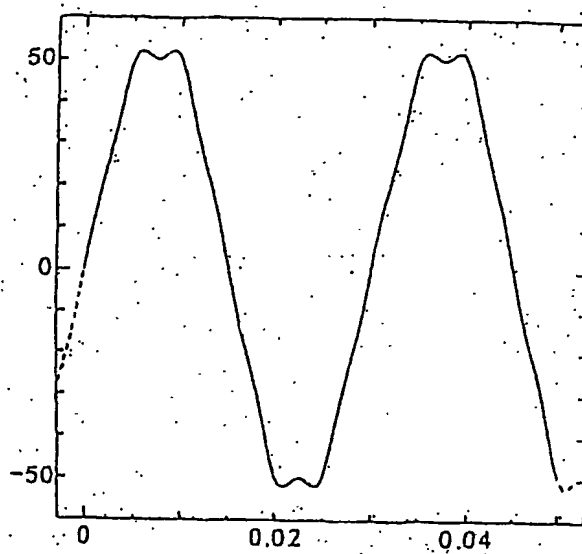


(B)

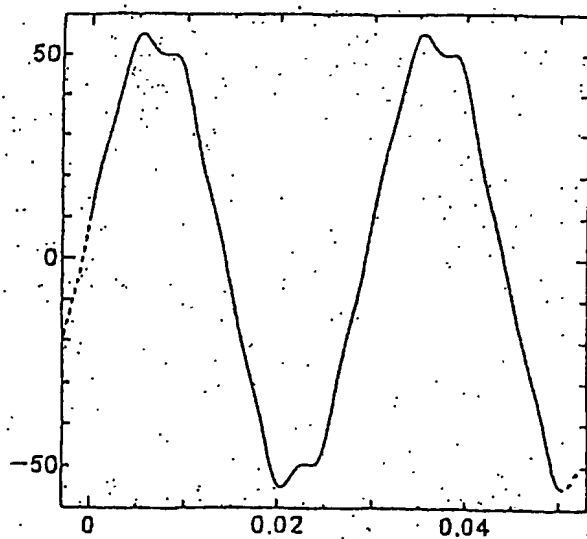
## 第7図



(A)

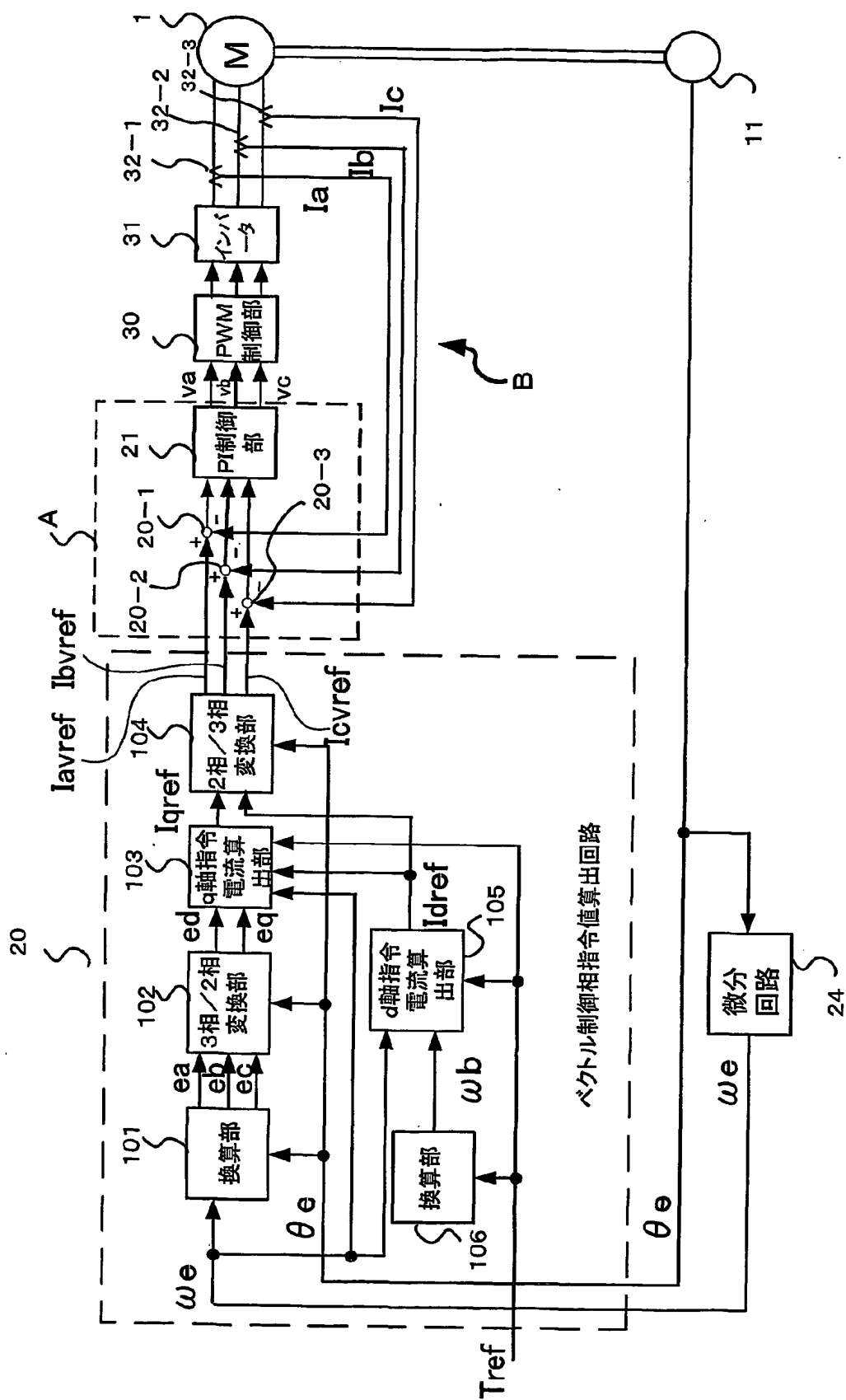


(B)

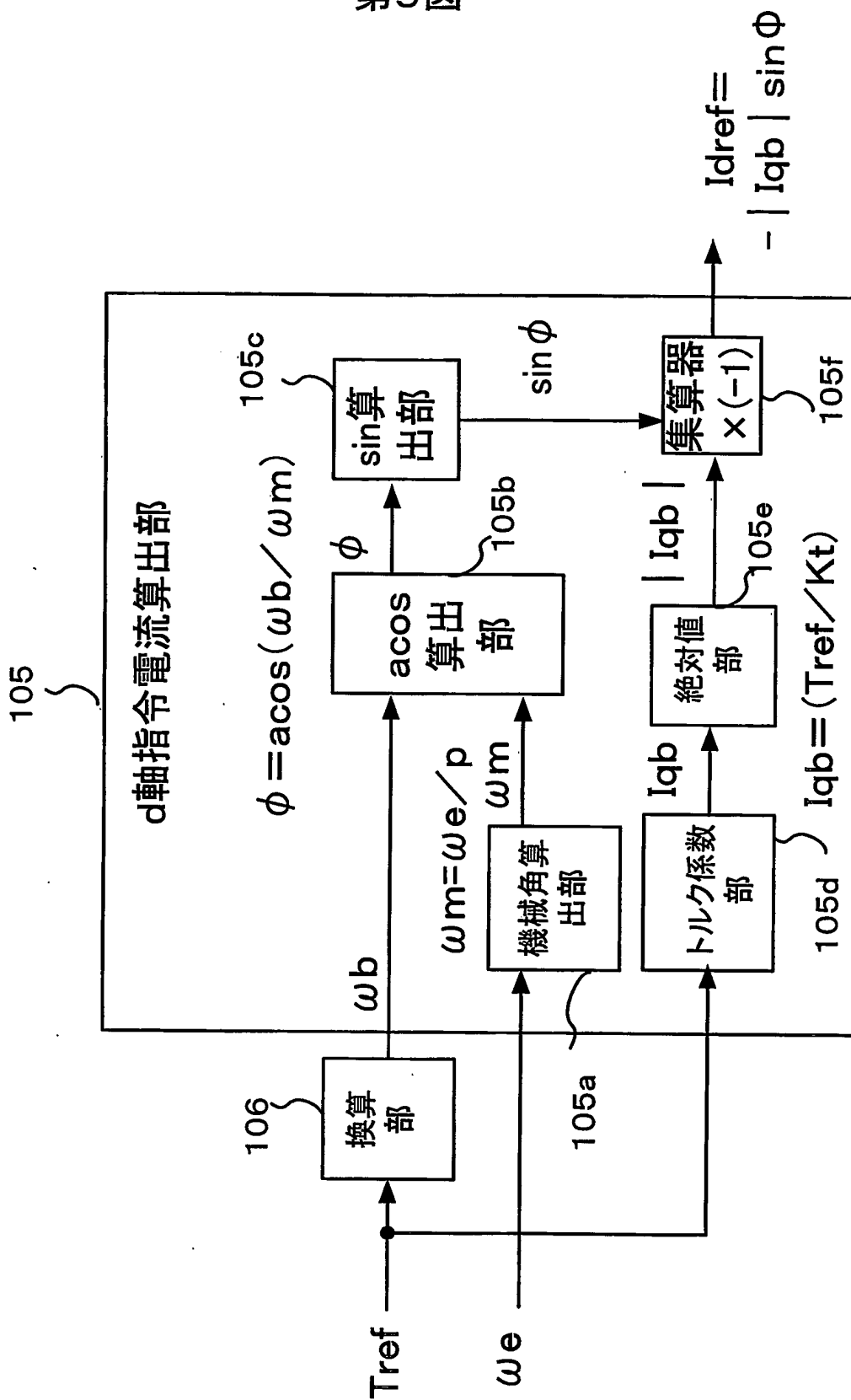


(C)

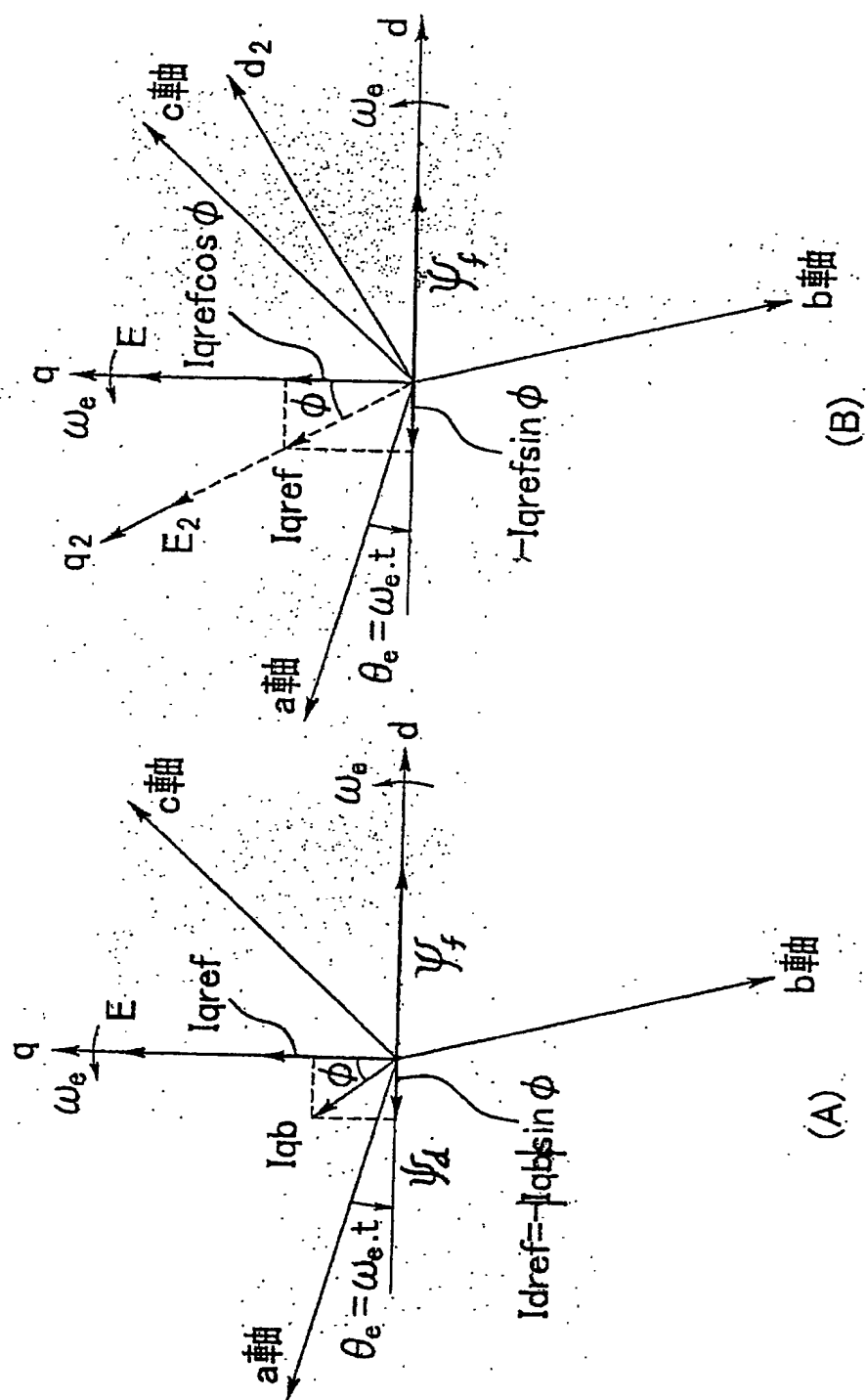
第8圖



第9図



第10図



## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP03/15166

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER  
Int.Cl<sup>7</sup> H02P21/00

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl<sup>7</sup> H02P21/00

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1926-1996	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2004
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2004	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2004

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y A	US 6329781 B1 (HITACHI, Ltd.), 11 December, 2001 (11.12.01), All pages & JP 2000-228892 A All pages	1, 4-17 2, 3
Y A	JP 11-18471 A (Okuma Corp.), 22 January, 1999 (22.01.99), All pages (Family: none)	1, 4-17 2, 3
Y A	US 5701066 A (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL Co., Ltd.), 23 December, 1997 (23.12.97), All pages & JP 8-294299 A	1, 4 2, 3

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C.
 ☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:	"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance	"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
"B" earlier document but published on or after the international filing date	"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)	"&" document member of the same patent family
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means	
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed	

Date of the actual completion of the international search  
16 March, 2004 (16.03.04)Date of mailing of the international search report  
30 March, 2004 (30.03.04)Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

International application No.

PCT/JP03/15166

**C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT**

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y A	JP 2000-279000 A (Toyoda Machine Works, Ltd.), 06 October, 2000 (06.10.00), All pages (Family: none)	1, 4-17 2, 3

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))  
Int. Cl<sup>7</sup> H02P 21/00

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))  
Int. Cl<sup>7</sup> H02P 21/00

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1926-1996  
日本国公開実用新案公報 1971-2004  
日本国登録実用新案公報 1994-2004  
日本国実用新案登録公報 1996-2004

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
Y A	US 6329781 B1 (HITACHI, Ltd), 11. 12. 2001, 全頁, & JP 2000-228892 A, 全頁	1, 4-17 2, 3
Y A	JP 11-18471 A (オークマ株式会社), 22. 01. 1999, 全頁, (ファミリーなし)	1, 4-17 2, 3

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。

☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

\* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの  
「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの  
「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)  
「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献  
「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

16. 03. 2004

国際調査報告の発送日

30. 3. 2004

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)  
郵便番号 100-8915  
東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)  
千馬 隆之

3V 3018

電話番号 03-3581-1101 内線 3356

## C (続き) . 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
Y A	US 5701066 A (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL Co, Ltd), 23. 12. 1997, 全頁, & JP 8-294299 A	1, 4 2, 3
Y A	JP 2000-279000 A (豊田工機株式会社), 06. 10. 2000, 全頁, (ファミリーなし)	1, 4-17 2, 3

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning  
Operations and is not part of the Official Record**

**BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☒ **BLACK BORDERS**
- ☒ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☒ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** \_\_\_\_\_

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.**